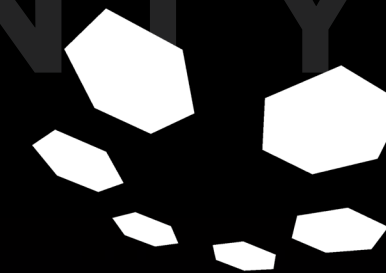


INSTRUMENTY GEODEZYJNE



ALTUS
Unmanned Aerial Solutions

ALTUS ORC4



Bezzałogowy System Powietrzny Altus ORC4 to unikalna konstrukcja bezzałogowego helikoptera napędzanego spalinowym silnikiem o pojemności 100cc. Platforma charakteryzuje się niezwykle dużą odpornością na warunki atmosferyczne. Dzięki jednostce spalinowej osiąga ponad 2.5h czasu lotu. Konstrukcja helikoptera pozwala przenosić sensory o wadze do 16kg, co umożliwi dopasowanie platformy do wszelkiego rodzaju zadań z powietrza. Bezzałogowy System Powietrzny ORC4 wyposażony jest w Altus Triple Autopilot Ai3 oraz automatyczny system spadochronowy, co sprawia, że jest to jeden z najbezpieczniejszych bezzałogowych systemów na świecie. Altus ORC4 to doskonałe rozwiązanie do zadań fotogrametrycznych oraz skanowania laserowego (LiDAR) bardzo dużych obszarów oraz długich obiektów liniowych. Platforma Altus ORC4 spełnia najwyższe wymagania i oczekiwania swoich użytkowników. Dzięki Altus ORC4 osiągniesz wyżyny wydajności, bezpieczeństwa oraz precyzji wykonywanych lotów.

Rozpiętość	2000 mm (78")
Długość	1900 mm (75")
Wysokość	610 mm (24")
Kontroler lotu	Altus TRIPLE AUTOPILOT Ai3 z funkcją RTK
Napęd	Silnik 100cc benzynowy lub Diesel opcjonalnie Elektryczny silnik -tylny
Waga	10 kg
Ładowność	16 kg
Maksymalna masa startowa	24.5 kg
Maksymalna prędkość wznoszenia (AP)	8 m/s
Maksymalna prędkość opadania (AP)	4m/s
Maksymalna prędkość	33 m/s
Czas lotu	150 minut plus *
Aparatura sterująca	2.4GHz Spektrum
Telemetria Datalink	Radiolink 868 MHz
Obszar opracowania	600 ha podczas jednego lotu
Failsafes	Automatyczny powrót do miejsca startu Automatyczny system spadochronowy przy utracie zasilania lub sytuacji awaryjnej Wysokościomierz laserowy i czujniki zbliżeniowe
Minimalna temperatura pracy	-5°C
Maksymalna temperatura pracy	+50°C
Wilgotność	Od 0% do 95%
Widoczność	400 m+
Niedozwolone warunki pogodowe	Silny deszcz (w zależności od stosowanego sensora), śnieg, mgła
Sensory pomiarowe	Fotogrametryczny, LiDAR, WIRIS, Elektro-optyczny, Multi i Hyper spektralny

* Czas lotu zależny jest warunków atmosferycznych oraz ilości pełnych cykli rozładowania i ładowania baterii.